Changes for the Better

MITSUBISHI

三菱電機 産業用 ロボット ネットワークビジョンセンサ **MELFA-Vision Version1.1** オプション CR-500シリーズ用



三菱電機株式会社名古屋製作所は、環境マネジメントシステム ISO14001、 及び品質システム ISO9001 の認証取得工場です。





MELFA-Vision

ビジョンセンサをパワーアップ! 使いやすさを追求した新世代ネットワークビジョンセンサ誕生!

Cognex社との共同開発によりビジョンセンサの機能・性能が大幅に向上しました。 どなたでもかんたんにビジョンセンサ・アプリケーションを構築できます!

ネットワークビジョンセンサとは?

ロボットに視覚を与えるオプションです。対象ワークを判別することが可能となります。 これにより、対象ワークの搬送・加工・組立・検査・測定など多種多様な機能を実現可能です。

特長

かんたんセットアップ

- ・MELFA-Visionソフトウェアで簡単セットアップ。
- ・専用ロボット言語で簡単プログラミング。
- ・Ethernet®接続で離れた場所からでも、NG画像を確認可能。

ビジョンセンサ共有化でシステムコスト削減

Ethernet®接続でロボット3台、ビジョン7台を同一システムとして混在可能。

バリエーション強化 🐠

- ・標準モデル、高速処理モデル。
- ・高解像度モデル(*1)、カラー対応モデル(*1)、カメラ分離モデル(*1)をラインナップ。
- *1)MELFA-Vision Version1.1より対応



仕様/機能

対象作業に応じたJobプログラムをあらかじめご用意しています。はじめてビジョンセンサをお使いのお客様もかんたんに使えます。 MELFA-Visionソフトウェアを使って、ビジョンセンサJobをカスタマイズすることで、ビジョンセンサプログラムは完了。 また、ネットワークビジョンセンサ専用命令を搭載し、かんたんにロボットプログラムを作成することができます。 専用ソフトウェアを使用することで、Jobをフルカスタマイズすることが簡単にできます。

- 1)「ネットワークビジョン サポートソフトウェア MELFA-Vision」
- ①MELFA-Visionソフトウェアだけでビジョンセンサ、ロボットコントローラ のセットアップが可能。
- ②さまざまなカメラ取付位置に対応するかんたんキャリブレーション機能を搭載。
- ③ログ機能により、エラー発生時の画像状態をPC上で確認可能。
- 2)ネットワークビジョン テンプレート(Jobライブラリ) パターンマッチング、ブロブ、カラー機能に対応したテンプレート(Jobライ ブラリを用意済み。
- 3)位置検出機能強化

高速画像処理により、360 の回転を含むワークも高速性能を維持したま ま検出可能。

4)Ethernet® 接続インタフェース

- ①ロボットコントローラ1台で、最大7台のビジョンセンサを制御可能。 ②1台のビジョンセンサを最大3台のロボットコントローラが共有して 制御可能。
- ③1台のパソコンで、ロボットコントローラもビジョンセンサもデバッグ 可能。
- 5)ネットワークビジョン専用命令を用意(MELFA-BASIC)
- ①NVOPEN :ビジョンセンサへのログイン作業などを一体化した コマンドを用意
- :ビジョンプログラムを起動し、その結果を取得する 2NVPST コマンドを用意 など

ネットワークビジョンセンサ単体仕様

| 項目 | 仕 様 | | | | | |
|------------|---|--|--|--|--|--|
| ファームウェア | Ver.3.2以降 | | | | | |
| メモリ | ビジョンプログラムの保存領域 :32MB | | | | | |
| | 画像処理領域 :64MB | | | | | |
| 画像 | 256階調のグレイ・レベル | | | | | |
| | (カラー版のみ 16,777,216階調 カラー・レベル) | | | | | |
| 画像処理 | パターンマッチング / ブロブ / エッジ / | | | | | |
| | バーコード・2Dコード / 文字照合 / ヒストグラム / カラー | | | | | |
| 通信 | Ethernet(10/100BaseT) TCP/IPプロトコル | | | | | |
| | 通信回線:3回線 | | | | | |
| 電源 | 24VDC ± 10% | | | | | |
| 質量 | 297.6g(レンズカバー装着時、レンズなし) | | | | | |
| 環境仕様 | 周囲温度 :0~45 (動作) -30~80 (保管) | | | | | |
| | 周囲湿度 :95%、結露しないこと | | | | | |
| | 保護 :レンズカバーを取り付けた場合、IP67 | | | | | |
| 認証取得 | CE、UL、CUL、FCCを取得 | | | | | |
| 対応可能ラインナップ | In-Sight5100 / 5400 / 5400C / 5401 / 5403 / 5400R | | | | | |
| | | | | | | |

- *2)高解像度版 / カラー版 / リモートヘッド版は、MELFA-Vision Ver.1.1以降で対 応しています。
- がしています。 *3 川能信には画像取り込み速度は含まれません。 *4)画像取り込み速度は、露光時間8ms、フル画像フレームの取り込み時の値です。 *5)NEMA規格の保護仕様に合わせて設計されたレンズカバー(同梱)が必要です
- *6) 高速出力の1つはストロボ用です。
 *7) I/OおよびEthemetケーブル: 最大曲がり半径は38ミリです。
 *8) プロセッサ部 / リモートカメラヘッド部の温度値を示しています。

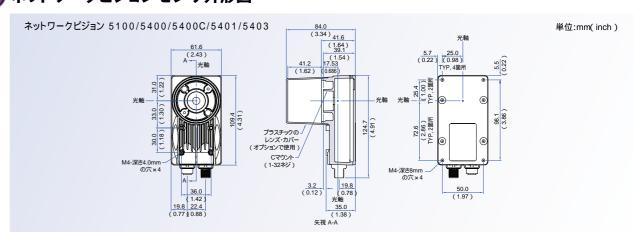
ネットワークビジョンセンサのラインナップ

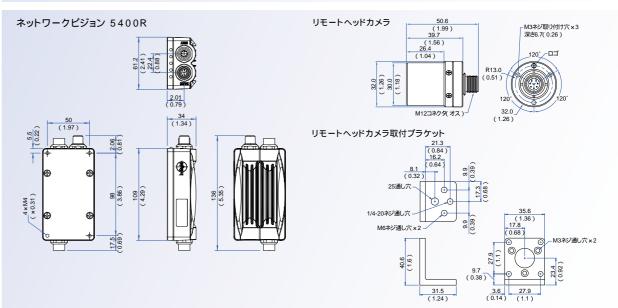
| ネットワークビションセンサのラインテッフ (Vin) | | | | | | | | |
|----------------------------|----------------------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|---------------|--|
| | | 標準版 | 高性能版 | カラー版 | 高解化 | 象度版 | カメラ分離型 | |
| | | 5100 | 5400 | 5400C(*2) | 5401(*2) | 5403(*2) | 5400R(*2) | |
| 性能倍率 | 標準版を1とした場合の 平均的な性能値(*3) | 1倍 | 2.5倍 | 2倍 | 2倍 | 2倍 | 2.5倍 | |
| カメラ | 解像度 | 640 × 480 | 640 × 480 | 640×480 | 1024×768 | 1600 × 1200 | 640×480 | |
| | CCDセンササイズ | 1/3インチ | 1/3インチ | 1/3インチ | 1/3インチ | 1 / 1.8インチ | 1/3インチ | |
| | カラー | × | × | | × | × | × | |
| | シャッター速度(ms) | 0.032 ~ 1000 | 0.032 ~ 1000 | 0.032 ~ 1000 | 0.032 ~ 1000 | 0.027 ~ 1000 | 0.025 ~ 1000 | |
| | 画像取り込み速度 (フレーム/秒(*4) | 60 | 60 | 60 | 20 | 15 | 40 | |
| | NEMA 6/IP67 規格カメラ(*5) | | | | | | | |
| | 最大動作温度() | 45 | 45 | 45 | 45 | 45 | 45 / 50(*8) | |
| ディスプレイ | VGAポート | × | × | × | × | × | × | |
| オプション | PC | | | | | | | |
| I/Oオプション | トリガ / 高速出力数 | /2(*6) | /2(*6) | /2(*6) | /2(*6) | /2(*6) | /2(*6) | |
| (*7) | I/Oブレークアウト 拡張モジュール | | | | | | | |
| | Ethernet I/O サポート | | | | | | | |
| | (最大512入力/512出力) | | | | | | | |
| インタフェース(*7) | Ethernet | | | | | | | |
| 照明 | 統合照明オプション | | | | | | × | |
| レンズマウント | CまたはCS | С | С | С | С | С | C/CS | |
| 消費電力 | 最大電流 | 350mA | 350mA | 350mA | 350mA | 500mA | 250mA | |

製品構成一覧

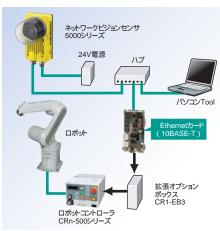
| 機種名 | 形 名 | 品 番 | 数量 | 備考 |
|---------------------|-----------------|-------------------|----|------------------|
| ベットワークビジョンセンサ | | | | |
| VII) | 4D-2CG5403-PKG | In-Sight 5403 | 1 | 本体 |
| ネットワークビジョン 5403 | | CCB-84901-1003-05 | 1 | Ethernetケーブル 約5m |
| 高解像度モデル: 1600×1200) | | CCB-84901-0102-05 | 1 | プレークアウトケーブル 約5m |
| | | 3D-51C-WINJ | 1 | MELFA-Visionソフト |
| VID | 4D-2CG5401-PKG | In-Sight 5401 | 1 | 本体 |
| ネットワークビジョン 5401 | | CCB-84901-1003-05 | 1 | Ethernetケーブル 約5m |
| 高解像度モデル: 1024×768) | | CCB-84901-0102-05 | 1 | プレークアウトケーブル 約5m |
| | | 3D-51C-WINJ | 1 | MELFA-Visionソフト |
| (II) | 4D-2CG5400C-PKG | In-Sight 5400C | 1 | 本体 |
| ネットワークビジョン 5400C | | CCB-84901-1003-05 | 1 | Ethernetケーブル 約5m |
| (カラー対応モデル) | | CCB-84901-0102-05 | 1 | ブレークアウトケーブル 約5m |
| | | 3D-51C-WINJ | 1 | MELFA-Visionソフト |
| (II) | 4D-2CG5400R-PKG | In-Sight 5400R | 1 | 本体 |
| ネットワークビジョン 5400R | | CCB-84901-1003-05 | 1 | Ethernetケーブル 約5m |
| (カメラ分離モデル) | | CCB-84901-0102-05 | 1 | ブレークアウトケーブル 約5m |
| | | CCB-84901-0303-05 | 1 | カメラケーブル 約5m |
| | | 3D-51C-WINJ | 1 | MELFA-Visionソフト |
| ネットワークビジョン 5400 | 4D-2CG5400-PKG | In-Sight 5400 | 1 | 本体 |
| (高性能モデル) | | CCB-84901-1003-05 | 1 | Ethernetケーブル 約5m |
| | | CCB-84901-0102-05 | 1 | プレークアウトケーブル 約5m |
| | | 3D-51C-WINJ | 1 | MELFA-Visionソフト |
| ネットワークビジョン 5100 | 4D-2CG5100-PKG | In-Sight 5100 | 1 | 本体 |
| (標準モデル) | | CCB-84901-1003-05 | 1 | Ethernetケーブル 約5m |
| | | CCB-84901-0102-05 | 1 | プレークアウトケーブル 約5m |
| | | 3D-51C-WINJ | 1 | MELFA-Visionソフト |

ネットワークビジョンセンサ外形図





システム構成例



| | 品 名 | 図示 | 形 式 | メーカー名 | 数量 | 備考 | |
|---------------------|-------------|----|------------------|---------------|-----|--------------------|--|
| ロボットコントロ・ | ーラ | | CRn-500シリーズ | | 1 | S/W:K6版以降 | |
| ロボット本体 | ボット本体 | | 全機種 | | 1 | | |
| 拡張オプションBOX | | | CR1-EB3 | _ * =# | (1) | CR1コントローラ の場合 | |
| Ethernetインタ | フェースカード | | 2A-HR533 | 三菱電機 | 1 | | |
| ネットワーク | ビジョンセンサ | | In-Sight5000シリーズ | | 1 | S/W:3.20以降 | |
| ビジョンセンサ | ブレークアウトケーブル | | - | | 1 | | |
| 基本セット | ネットワークケーブル | | - | | 1 | | |
| レンズ | | _ | Cマウントレンズ(*9) | - | 1 | | |
| 24V電源 | | | - (*10) | - | 1 | | |
| パソコン | | | - | - | 1 | 九 安拌工和(+44) | |
| ハブ | | | - | - | 1 | お客様手配(*11) | |
| Ethernetケーブル(ストレート) | | | - | - | 2 | | |
| 照明装置 | | | - | - | 1 | | |
| | | | | | | | |

- *9)汎用のCマウントレンズより選定してください。(5400Rでは、CSマウントレンズも使用可能です。)
- *10)24V電源は、DC + 24V(±10%)で、ビジョンセンサに350mA以上(5403では500mA以上、5400Rでは250mA以上)が必要です。
- *11)表中の 部分はお客様手配となります。

(回) 用途













🔯 オプション構成

| 名 称 | 型式 | 数量 | 備考 | 名 称 | 型式 | 数量 | 備考 | 名 称 | 型式 | 数量 | 備考 |
|---------------------|-------------------|----|------|---------------|-------------------|----|-----|------------------|-------------|----|----------|
| イーサネットケーブル | iv | | | リモートヘッドカメラ | ケーブル(5400R用) |) | | 電源供給ユニット | | ' | |
| ストレート出しタイプ | CCB-84901-1001-00 | 1 | 0.6m | ストレート出しタイプ | CCB-84901-0303-05 | 1 | 5m | 24V電源ユニット | PS-KIT-1 | 1 | 100V 24V |
| | CCB-84901-1002-02 | 1 | 2m | | CCB-84901-0304-10 | 1 | 10m | | | | 変換アダプタ |
| | CCB-84901-1003-05 | 1 | 5m | | CCB-84901-0305-15 | 1 | 15m | In-Sight5000シリ | ーズ専用照明 | | |
| | CCB-84901-1004-10 | 1 | 10m | 1/0モジュール | | | | Diffuseリング照明(赤色) | IFS-DRL-050 | 1 | |
| | CCB-84901-1005-15 | 1 | 15m | 端子台変換モジュール | CIO-1350 | 1 | | Directリング照明(赤色) | IFS-RRL050 | 1 | |
| | CCB-84901-1006-30 | 1 | 30m | 入出力各8点増設モジュール | CIO-1450 | 1 | | Directリング照明(白色) | IFS-WRL050 | 1 | |
| ブレークアウトケーブル(電源ケーブル) | | | | I/Oモジュールケーフ | ブル | | | 取扱説明書(製本版 |) | | |
| ストレート出しタイプ | CCB-84901-0101-02 | 1 | 2m | ストレート出しタイプ | CCB-84901-0901-02 | 1 | 2m | MELFA-Vision | BFP-A8476 | 1 | |
| | CCB-84901-0102-05 | 1 | 5m | | CCB-84901-0902-05 | 1 | 5m | 取扱説明書 | | | |
| | CCB-84901-0103-10 | 1 | 10m | | CCB-84901-0903-10 | 1 | 10m | システム支援 | | | |
| | CCB-84901-0104-15 | 1 | 15m | | CCB-84901-0904-15 | 1 | 15m | システム立ち上げ支援 | | 1 | |

💿 コントローラ適合制限事項

| 項目 | 仕 様 |
|--------------|---------------------------------|
| ソフトウェア | ロボットコントローラ :Ver.K6以降(*12) |
| | RT ToolBox :Ver.F3以降(*13) |
| 適用ロボットコントローラ | CRn-500シリーズ 全コントローラ |
| 接続口ボット | 全口ボット(*14) |
| オプション(*15) | Ethernetインタフェースカード(2A-HR533)が必要 |

- *12)Ver.K5以前のバージョンでは、従来の命令「OPEN/PRINT/INPUT/CLOSE」を組み合わせてビジョンセンサと通信することができます。また、Ver.K7以降では、専用命令を改良し、さらに高速なデータ通信を行えるようになりました。
- *13)Ver.F2以前のバージョンは、ビジョンセンサ専用のMELFA-BASIC、命令 に対応していない ため、文法チェックにてエラーが発生します。Ver.F2以前のバージョンをご使用の際には、文法チェックをはずしてご使用ください。
- *14)トラッキング機能を使用する場合は、ロボットの機種が限定されますので、ご注意ください。
- *15)CR1/CR1Bコントローラの場合、拡張オプションBOXが必要です。 なお、Ethernetインタフェースカード(2A-HR533)は、オプションスロット1に装着してください。

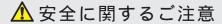
🚣 三菱電機株式会社 〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3 (東京ビル)

お問い合わせは下記へどうぞ

| 本社 〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3(東京ビル)(03)3218-6740 |
|--|
| 北海道支社 〒060-0002 札幌市中央区北2条西4-1(北海道ビル)(011)212-3794 |
| 東北支社 |
| 北陸支社(金沢) 〒920-0031 金沢市広岡3-1-1(金沢パークビル4F)(076)233-5502 |
| 中部支社〒450-8522 名古屋市中村区名駅3-28-12(大名古屋ビル)(052)565-3326 |
| 関西支社························ 〒530-8206 大阪市北区堂島2-2-2(近鉄堂島ビル)··············(06)6347-2821 |

: 当社ロボットに関する操作セミナーとサンプルテストを行っております。詳細は、最寄りの代理店・支社までご連絡ください。

MELFANSwebホームページ http://www.MitsubishiElectric.co.jp/melfansweb/



正しく安全にご使用いただくために、ご使用の前に取扱 説明書(安全マニュアル)を必ずお読みください。